

**WO 03/039309 A1**



DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SD, SE, SG, SI, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

- (84) États désignés (régional) : brevet ARIPO (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), brevet eurasién (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), brevet européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, SK, TR), brevet OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

**Déclarations en vertu de la règle 4.17 :**

- relative au droit du déposant de demander et d'obtenir un brevet (règle 4.17.ii)) pour les désignations suivantes AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SD, SE, SG, SI, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, UZ, VN, YU, ZA, ZM, ZW, brevet ARIPO (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), brevet eurasién (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), brevet européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, SK, TR), brevet OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG)

- relative au droit du déposant de revendiquer la priorité de la demande antérieure (règle 4.17.iii)) pour les désignations suivantes AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SD, SE, SG, SI, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, UZ, VN, YU, ZA, ZM, ZW, brevet ARIPO (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), brevet eurasién (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), brevet européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, SK, TR), brevet OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG)
- relative à la qualité d'inventeur (règle 4.17.iv)) pour US seulement

**Publiée :**

- avec rapport de recherche internationale
- avant l'expiration du délai prévu pour la modification des revendications, sera republiée si des modifications sont reçues

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

**Dispositif et méthode pour la sélection et l'extraction d'une capsule pour la préparation d'une boisson.**

La présente invention concerne un dispositif pour la préparation d'une boisson à  
5 partir de capsules contenant une substance à extraire dans un système d'extraction du  
dispositif. La présente invention attrait plus particulièrement à la sélection et la prise  
en charge d'une capsule dans un tel dispositif.

Il est connu de préparer des boissons telles que du café à partir de capsules  
contenant une dose prédéterminée de café torréfié moulu. Les capsules présentent  
10 l'avantage de faciliter les opérations de préparation de la boisson, d'assurer une  
préparation propre sans déchet en marc visible, et de parfaitement contrôler le dosage  
et la qualité du produit préparé et ce de manière reproductible.

D'une manière générale, le principe d'extraction d'une capsule consiste à (i)  
enfermer la capsule dans une enceinte résistante à la pression, (ii) percer l'une des  
15 faces de la capsule généralement au moyen de pointe(s) ou lame(s) située(s) dans une  
partie comprenant une arrivée d'eau appelée communément "douche", (iii) introduire  
une quantité d'eau chaude dans la capsule de façon à créer un environnement sous  
pression de plusieurs bars à l'intérieur de l'élément pour produire l'extrait liquide de  
café puis, (iv) libérer l'extrait liquide de café au travers de la face opposée de la  
20 capsule qui, au contact de parties saillantes, s'ouvre sous l'effet de la pression interne  
créée dans la capsule. L'avantage de ce principe d'extraction à partir de capsules  
provient de ce que les conditions d'extraction (en particulier, températures, pressions,  
temps) peuvent être contrôlées en raison du fait que les capsules sont parfaitement  
calibrées, tant dans leur contenu que dans leur emballage.

25 Dans la plupart des dispositifs d'extraction du commerce, le chargement des  
capsules se fait de façon manuelle et individuelle dans le porte-capsule d'extraction ;  
qui en général, correspond à la partie de base d'où s'écoule ensuite l'extrait liquide. Le  
porte-capsule peut se présenter sous différentes formes ; généralement sous la forme  
d'une cuillère à engagement par baïonnette du type de celles des machines expresso  
30 traditionnelles ou encore sous forme de mâchoires mobiles se refermant sous l'action  
d'un mécanisme à genouillère. Il existe aussi des systèmes de chargement en capsules

du type à tiroir mobile susceptibles d'amener la capsule dans un mouvement de chargement simplifié, linéaire horizontal ou autre, dans le système d'extraction. Un tel système est décrit dans la demande co-pendante européenne numéro 00110102.1 appartenant au déposant. Cependant ces système ne prennent en charge qu'un nombre

5    limité de capsules mises en place dans le système par l'utilisateur lui-même.

Il existe cependant un besoin pour assurer une alimentation en capsules à partir d'une réserve de capsules ne nécessitant pas la manipulation directe avec la capsule mais au contraire, favorisant la disposition de manière plus automatisée des capsules dans le système d'extraction. Il existe aussi un besoin de mettre à disposition des

10    réserves de capsules de nature identique ou au contraire, différentes, tout en offrant une grande facilité de chargement. Certains systèmes ont déjà été décrits dans des publications de brevets. Par exemple, la demande de brevet suisse No. 471 570 se rapporte aux machines automatiques à café comprenant un mécanisme de chauffage et de dosage d'eau, un mécanisme d'emmagasiner de cartouches de charge contenant de

15    la poudre à café coopérant avec un disque recevant et transportant les cartouches pour les placer devant une bouche de décharge d'eau chaude et pour faire sortir les cartouches après infusion ; tous ces mécanismes étant actionnés par des moteurs en configuration synchronisée. Les cartouches sont transportées individuellement à partir de trémies sur un disque ajouré jusqu'à une sortie d'eau sous pression. Un tel dispositif

20    est rudimentaire et n'est pas conçu pour alimenter un système d'extraction moderne dont l'enceinte se referme entièrement sur la capsule pour réaliser l'extraction dans des conditions de pression, de temps et de températures parfaitement contrôlées et reproductibles. D'autre part, l'éjection de la cartouche en dehors du disque nécessite de déloger la cartouche en dehors du disque par soulèvement de la cartouche, ce qui peut

25    poser des problèmes de coincement et de récupération.

La demande de brevet européenne No. 1046366 se rapporte à un dispositif pour l'alimentation de portions de café moulu dans une unité d'extraction ayant un magasin permettant d'accueillir une pluralité de portions de café et des moyens de déchargement des portions individuelles dans le dispositif d'alimentation. Le système

30    de déchargement des capsules est relativement complexe et met en œuvre plusieurs paires de gâchettes actionnables par des paires d'éléments d'actionnement eux-mêmes commandés par un électro-aimant. Chaque série ou tube de portions de café possède

ses propres éléments de déchargement rendant le système relativement compliqué, peu rationnel et coûteux. D'autre part, le système demande une grande précision et une synchronisation parfaite du mouvement des éléments de déchargement qui doivent agir en même temps pour éviter tout coincement des portions de café dans le système. Au fur et à mesure des répétitions et de l'usure des pièces, un tel système peut s'avérer peu fiable et sujet à des défaillances plus ou moins sérieuses. Un autre inconvénient provient de ce que la chambre d'extraction recevant la portion doit pivoter sur le côté pour s'aligner dans la direction du support d'extraction puis s'élever pour rejoindre ledit support dans un mouvement linéaire. La combinaison répétée de mouvements complexes selon plusieurs axes est susceptible d'affecter la précision du système d'extraction, de modifier les conditions d'extraction au cours du temps, de favoriser l'usure prématurée des pièces mécaniques et ainsi de diminuer la fiabilité ainsi que la durée de vie du dispositif. Un autre inconvénient provient de ce que l'extraction se fait de bas-en-haut, avec sortie du liquide extrait par le dessus du support d'extraction ; ce qui fait que l'on doit prévoir un tube d'amenée vers l'endroit de remplissage de la tasse. Une telle configuration pose des problèmes de vidange du liquide.

L'un des buts de l'invention est de proposer un dispositif de préparation de boissons qui vise à surmonter les inconvénients des dispositifs connus de l'art antérieur.

L'un des buts de l'invention est donc de proposer un dispositif de préparation de boissons intégrant une fonction de sélection en capsules qui soit associé à un système d'extraction des capsules pour permettre l'extraction dans des conditions optimales.

Un autre but est d'améliorer la prise en charge de la capsule après sa sélection, en particulier, son transfert et son extraction et, éventuellement, son éjection de manière fiable, rapide et automatisée.

Un autre but est de viser une utilisation plus fiable et sans problème d'écoulement et de vidange du liquide extrait.

Ces buts sont atteints avec un dispositif de préparation de boissons à partir de capsules contenant une substance à extraire dans un système d'extraction pour la préparation de boissons qui comprend un système d'emmagasinement comprenant des

capsules ordonnées selon plusieurs séries, un moyen de capture pour capturer individuellement une capsule dans une série et pour libérer la capsule dans un système d'extraction; caractérisé en ce que le moyen de capture est mobile entre le système d'emmagasinement et le système d'extraction et est agencé de manière à prendre au

5 moins deux positions dont une première position de réception dans laquelle la capsule est retenue par le moyen de capture et est apte à être transférée par le moyen de capture et une seconde position de libération dans laquelle le moyen de capture est actionnable en ouverture pour libérer la capsule du moyen de capture.

De préférence, le moyen de capture est actionné en ouverture pour libérer la

10 capsule dans le système d'extraction lequel est agencé pour se refermer sur la capsule. Après libération, la capsule est prise en charge par le système d'extraction sans interaction mécanique significative avec le moyen de capture. De cette indépendance, il en résulte un système d'extraction autonome donc susceptible d'assurer des conditions d'extraction de manière contrôlée et reproductible.

15 Dans un mode préféré, le moyen de capture libère la capsule dans le système d'extraction de manière coordonnée en réponse à la fermeture du système d'extraction autour de la capsule. Ainsi, le temps de chargement de la capsule et de fermeture du système d'extraction est réduit de manière significative.

De plus, des moyens d'actionnement en ouverture du moyen de capture sont

20 avantageusement prévus qui sollicitent le moyen de capture une première fois en ouverture pour libérer la capsule dans le système d'extraction, puis, une deuxième fois en ouverture pour libérer la capsule dans une zone d'éjection après que le moyen de capture ait récupéré la capsule usagée dans le système d'extraction. Ainsi, le même moyen est avantageusement utilisé pour effectuer à la fois le changement et l'éjection

25 de la capsule en dehors du système.

Dans une disposition préférée, le moyen de capture comprend une paire de mâchoires, mobiles entre une position refermée suffisante pour retenir la capsule et une position écartée libérant la capsule. La paire de mâchoires est, de préférence, actionnable élastiquement en ouverture par écartement au moyen d'un pointeau lequel

30 active lesdites mâchoires par déplacement relatif du pointeau par rapport à une zone d'écartement des mâchoires. De manière préférentielle, les mâchoires proposent des surfaces d'appui sur lesquelles la capsule peut reposer, en partie au moins, pour

permettre son transfert sans dommage. Dans un mode préféré, la paire de mâchoires est montée de manière mobile en rotation de manière à pouvoir se déplacer entre le système d'emmagasinement et le système d'extraction.

- 5 Afin de réaliser une parfaite coordination entre le moyen de capture et le système d'extraction, la paire de mâchoire est déplaçable relativement au pointeau pour libérer la capsule par poussée réalisée au moins par un organe de poussée se déplaçant de concert avec une partie mobile du système d'extraction lors de la fermeture du moyen d'extraction autour de la capsule.

- 10 Dans une configuration préférée, la capsule usagée est éliminée après extraction par le même moyen de capture utilisé pour la mise en place de la capsule dans le système d'extraction. Pour cela, les mâchoires sont actionnables en ouverture dans une zone d'éjection après réalisation de l'extraction de la capsule et déplacement du moyen de capture dans une zone intermédiaire entre la zone d'extraction et la zone de chargement. L'ouverture des mâchoires en écartement dans la zone d'éjection pour  
15 libérer la capsule usagée est réalisée préférentiellement par un moyen à came qui déplace le pointeau. Un tel moyen du type à came est actionnable de manière cyclique en fonction du déplacement du moyen de capture et de sa position, ce qui simplifie le contrôle de l'ouverture et de la fermeture des mâchoires.

- 20 L'invention se rapporte aussi à une méthode de sélection et chargement d'une capsule pour la préparation d'une boisson dans un système d'extraction à partir d'une zone d'emmagasinement comprenant plusieurs séries de capsules qui comprend la sélection et la capture d'une capsule parmi l'une des séries de capsules, le transfert de cette capsule dans un système d'extraction, l'extraction de cette capsule dans le système d'extraction caractérisée en ce que la capsule est capturée puis libérée dans le  
25 système d'extraction lequel est apte à se refermer autour de la capsule.

- Dans un mode préféré, la capsule est libérée dans le système d'extraction par un moyen de capture dans un mouvement de dégagement n'engendrant pas d'interaction mécanique entre le système d'extraction et le moyen de capture. La capsule est, de préférence, libérée par le moyen de capture par dépose de la capsule sur une partie de  
30 réception du système d'extraction résultant d'un mouvement de rapprochement vertical et de dégagement latéral du moyen de capture. Ainsi, on obtient un

positionnement précis de la capsule dans le système d'extraction permettant une fermeture autour de la capsule par un système d'extraction autonome.

Dans un mode préférentiel, la capsule usagée est récupérée puis transférée dans  
5 une zone d'éjection pour être libérée à nouveau. De plus, la capsule dans le système d'extraction est coordonnée à la fermeture du système et, réciproquement, la récupération de la capsule usagée dans le système d'extraction est coordonnée à la réouverture du système d'extraction.

Ces caractéristiques et leurs avantages ainsi que d'autres possibles pourront être  
10 mieux compris à la lumière de la description qui suit et des dessins en annexe:

Fig. 1 est une vue générale en perspective d'un dispositif d'extraction avec système de chargement automatique en capsules selon l'invention dans une configuration habillée;

Fig. 2 est une vue générale en perspective d'un premier côté du même dispositif  
15 mais représentant les éléments mécaniques du dispositif sans l'habillage externe et sans la partie de contrôle du dispositif;

Fig. 3 est une vue générale similaire à celle de la Fig. 2 mais d'un second côté du dispositif;

Fig. 4 est une vue de dessus du dispositif;

20 Fig. 5 est une vue en coupe selon A-A de la Fig. 4;

Fig. 6 montre schématiquement l'agencement entre le système de capture et le système d'emmagasinage du dispositif;

Fig. 7 est une vue en perspective du système de capture et de commande;

Fig. 8 est une vue de détail de la Fig. 7 sans carter;

25 Fig. 9 est une vue de face de la Fig. 7;

Fig. 10 est une vue en perspective partielle du dispositif dans une configuration fermée d'extraction;

Fig. 11 est une vue en coupe schématique selon B-B de la Fig. 10 dans une configuration ouverte du système d'extraction;



Fig. 12 est une vue en coupe schématique selon B-B de la Fig. 10 dans une configuration fermée du système d'extraction;

Fig. 13 est une vue en perspective du dispositif dans une configuration d'éjection de la capsule;

5 Fig. 14 est une vue en perspective de détail partielle du système de capture;

Fig. 15 est une vue similaire à la Fig. 14 mais selon un angle de perspective différent.

Le dispositif d'extraction selon l'invention représenté à la Fig. 1 est une machine de distribution de café et/ou autres boissons pour la préparation de boissons par  
10 extraction d'une substance alimentaire contenue dans des capsules prédosées. Le dispositif comprend une armoire 10 de forme à la fois esthétique et fonctionnelle qui renferme les éléments essentiels du système d'extraction, de sélection et de commande du dispositif. A l'arrière de l'armoire se trouve un système d'emmagasinement 2 muni d'une pluralité de tubes 20, 21, 22, et 23 contenant des séries de capsules à extraire. A  
15 l'avant de l'armoire est aménagée une zone de service 11 comprenant un support stable 12 destiné à recevoir un ou plusieurs récipients pour recueillir la boisson. Un tableau de commande 13 est prévu à l'avant de l'armoire lequel est muni de touches permettant la sélection d'une boisson correspondant aux différents choix en capsules disponibles dans le dispositif d'emmagasinement. Certaines touches peuvent aussi  
20 correspondre à certains mélanges possibles obtenus au moyen de plus d'une capsule sélectionnée. Le dispositif est alimenté en électricité par une alimentation électrique 15 et en eau par un conduit d'eau 16.

En référence aux Fig. 2 à 5, le dispositif selon l'invention comprend une embase principale 30 sur laquelle est montée un système d'emmagasinement 2 sous forme d'un  
25 carrousel comprenant plusieurs tubes de recharge 20-23 s'étendant verticalement et arrangés ensemble dans une disposition orbitale fermée. Chaque tube forme un espace interne verticalement orienté adapté au logement d'une série de capsules empilées les unes sur les autres de manière libre dans le tube de recharge. Les tubes de recharge peuvent être solidaires les uns des autres de manière à constituer un ensemble  
30 relativement rigide lorsque le carrousel est entraîné en rotation. Pour cela, chaque tube est longitudinalement relié de part et d'autre aux tubes voisins par des entretoises de liaison 24. Comme le montre la Fig. 5, les tubes de recharge sont reliés entre eux à

leur base inférieure par un moyen central de connexion 25 qui s'étend vers le bas selon une tige d'axe central 26 en liaison en rotation avec l'embase 30. Des moyens d'entraînement 27 sont prévus pour entraîner l'axe central 26 en rotation. Ces moyens peuvent comprendre, comme représenté à la Fig. 5, des roues d'engrenage 270, 271 et  
5 un moteur électrique 272 lequel est connecté à l'embase 30. Selon une possible variante, les moyens d'entraînement peuvent comprendre une came du type "croix de Malte" dont la fonction est d'assurer une rotation précise par quart de tour des tubes de recharge.

Pour assurer une stabilité de l'ensemble ainsi qu'une retenue des capsules dans  
10 les tubes en position de stockage, un moyen de support de tube 28 est prévu sur lequel prend appui le moyen central de connexion 25. Le moyen de support de tube 28 est une plaque-support fixe et solidaire de l'embase principale 30 par des moyens d'entretoisement (non représentés). La plaque-support 28 est traversée, de manière glissante, par l'axe central du carrousel 26 de façon à permettre au carrousel; c'est à  
15 dire à l'ensemble formé par les tubes de recharge 20-23 et leurs moyens de connexion 25, 26 d'être mobile en rotation selon un axe vertical central O par rapport à la plaque-support 28 qui elle est fixe par rapport à l'embase 30. Les tubes de recharge 20-23 sont donc apte à être déplacés selon un chemin circulaire I, en orbite autour de l'axe O comme le représente schématiquement la Fig. 6. Les tubes sont ainsi mobiles entre  
20 une configuration de support des capsules par la plaque-support 28 vers une configuration de présélection correspondant à un passage 29 pratiqué dans la plaque-support 28; lequel passage 29 s'inscrit en intersection par rapport à un arc déterminé du chemin orbital I. Le passage 29 fournit ainsi une ouverture inférieure dans la plaque-support 28 pour un tube de recharge de la série; en l'occurrence le tube 22 dans  
25 l'exemple de la Fig. 6.

Les Figs. 5 à 8 illustrent le moyen de capture 4 servant à capturer une capsule présélectionnée dans le système d'emmagasinement 2. Par capsule présélectionnée, on entend une capsule 90 se trouvant la plus basse dans le tube en regard du passage 29. Le moyen de capture 4 comprend une plaque d'obturation 40 munie d'une ouverture  
30 41 suffisante pour le passage libre d'une capsule située en regard de celle-ci. En dessous de cette plaque 40 se trouve un élément articulé pouvant prendre au moins deux positions dont une position de retenue permettant de retenir la capsule et une position de libération permettant de libérer la capsule. Un tel élément est de

préférence une paire de mâchoires 42 qui se déplace de manière solidaire avec la plaque d'obturation selon un axe central de rotation O' parallèle et décalé par rapport à l'axe O du carrousel. Pour cela, les mâchoires 42 et la plaque 40 sont montées sur une tige centrale 46. La plaque d'obturation et les mâchoires sont entraînées en rotation au moyen d'un ensemble d'entraînement comprenant un moteur 43 qui entraîne au moyen d'une courroie 44 un pignon central 45 lui-même solidaire de la tige 46, comme le montre la Fig. 3.

On comprend que le moyen de capture 4, volontairement simplifié à la Fig. 6, est mobile selon un second chemin circulaire I' qui coupe le premier chemin circulaire I du système d'emmagasinement 2. Plus exactement, les éléments essentiels de capture qui sont l'ouverture 41 et les mâchoires 42 sont mobiles de concert selon le chemin I' de façon à se trouver au moment de la capture en regard du passage 29 de la plaque-support de tubes 28. Pour cela, la plaque d'obturation 40 est disposée en recouvrement du passage 29 de sorte qu'elle sert ainsi à retenir l'empilement des capsules du tube en position dans le passage 29 jusqu'au moment où son ouverture discrète 41 est amenée en position alignée par rapport au tube présélectionné, c'est-à-dire dans l'intersection des chemins orbitaux I-I'.

Le système de capture 4 va maintenant être décrit plus en détails. Comme le montre la Fig. 8, les mâchoires 42 de ce système sont maintenues en position refermée sous l'action d'un ressort 47. Le ressort agit par effet de compression sur les parties opposées 420, 421 des membres de préhension 422, 423 des mâchoires de façon à rapprocher ceux-ci et offrir ainsi une zone de rebord d'appui 48 pour la capsule 90. Sous les mâchoires 42 sont disposés des moyens de commande 5 des mâchoires en ouverture et fermeture. Les moyens de commande sont logés en coulissement dans un carter 54 solidaire de l'embase 30 (visible sur les Figs. 5 et 7). La tige 46 est elle-même montée en rotation dans la base du carter d'une part et se prolonge vers le haut pour participer à l'entraînement du dispositif d'extraction comme il sera expliqué plus loin. Les mâchoires 42 sont maintenues en appui contre la surface inférieure de la plaque d'obturation 40 au moyen d'un ressort de compression 59 logé dans le carter. Sous l'effet de compression du ressort et en l'absence d'un effort inverse de poussée sur les mâchoires, les mâchoires 42 restent sensiblement au contact de la plaque d'obturation 40. Comme il sera expliqué plus loin, un effort de poussée sur les

mâchoires 42 est en effet prévu pour commander l'ouverture des mâchoires dans des conditions particulières.

Les moyens de commande 5 permettant de commander le système de capture en capsule, comprend un élément tubulaire ou cylindre 50 guidé en translation le long d'une base cylindrique 49 des mâchoires au moyen d'un guidage du type à nervure/rainure 51. Le cylindre 50 est donc mobile en translation de bas en haut et réciproquement le long de la base inférieure 49 des mâchoires mais est interdit en rotation par rapport à celle-ci. L'extrémité supérieure du cylindre se termine par un pointeau 52 qui est aligné entre les mâchoires 42 comme le montre la Fig. 9. Le pointeau 52 agit sur une zone d'écartement 424 des mâchoires à la base de celles-ci. A l'extrémité opposée du cylindre, le cylindre coopère avec le carter au moyen d'un mécanisme du type à came 55 qui permet au cylindre 50 de se déplacer de bas en haut et réciproquement de manière cyclique lors de chaque révolution des moyens de capture 4 autour de la tige 46 d'axe O'. Le mécanisme 55 comprend une surface de came 56 s'inscrivant dans la section tubulaire du cylindre qui coopère avec un doigt radial fixe 57 dans le carter 54 et solidaire de celui-ci. La surface de came 56 possède une partie dégagée 580 comme le montre la Fig. 8 dans laquelle le doigt 57 n'applique aucun effort d'appui et une partie en relief 581 opposée à la partie dégagée 580 dans laquelle le doigt applique un effort d'appui. Lorsque le cylindre est orienté de manière à ce que la partie dégagée 580 soit en correspondance avec le doigt 57, le cylindre reste en position basse et son pointeau 52 n'applique aucun effort d'écartement sur les mâchoires de sorte que celles-ci restent refermées. Cette position correspond à la position de capture d'une capsule de la Fig. 7 et 8 ainsi qu'à la position de transfert. Au contraire, lorsque le cylindre est orienté de manière à ce que la partie en relief soit au contact du doigt 57, le cylindre est poussé vers le haut par effet d'appui du doigt sur la partie en relief de sorte que le pointeau provoque un effort d'écartement sur les mâchoires. Cette position correspond à la situation d'éjection d'une capsule après son extraction comme il sera expliqué plus loin en détails.

Comme le montre les Figs. 3 à 5, le dispositif est muni d'un système d'extraction 7 qui se situe à l'extrémité opposée du système d'emmagasinement 2 par rapport à la tige de rotation 46 d'axe O' des moyens de capture. Le système d'extraction est muni d'un ensemble d'extraction composé d'une tête d'extraction ou bloc mobile 70. Le bloc 70 est formé d'une cavité ouverte 79, appelée communément "douche", comprenant des

pointes permettant le perçage de la capsule ainsi qu'une arrivée en eau chaude (non représentée). Le système d'extraction 7 possède aussi une embase d'extraction fixe 71 comprenant un organe de libération de l'extrait 72. Cet organe 72, comme connu en soi, est monté directement sur l'embase 30. Il possède une plaque de répartition de pression 74 nécessaire pour ouvrir la capsule et un conduit 75 d'écoulement de l'extrait liquide. Le bloc 70 est montée en translation, d'une part, le long de la tige 46 et d'autre part le long d'une tige additionnelle 86. Un moteur central 76 monté sur un bâti 78 relié aux tiges 46, 86, entraîne le bloc 70 en ouverture-fermeture par rapport à l'organe d'extraction 72 fixe par l'intermédiaire d'un ensemble d'engrenages 77 destiné à répartir les efforts d'entraînement du moteur sur les deux côtés des tiges 46, 86.

Enfin, le dispositif d'extraction 7 comprend des organes de poussée 790, 791 reliés à la partie inférieure du bâti mobile 78 dont le rôle est de commander l'ouverture des mâchoires 42 lorsque celles-ci sont déplacées avec une capsule en regard du dispositif d'extraction pour libérer leur capsule. Pour cela, les organes de poussée 790, 791 ont la structure de tiges dont chacune est destinée à appliquer un appui sur l'une des mâchoires lors de la descente du sous-ensemble supérieur d'extraction 70 pour la fermeture sur la capsule. Il est à noter que la plaque d'obturation 40 est munie de trous 401, 402 visibles sur la Fig. 2 qui permettent le passage au travers de celle-ci des organes de poussée 790, 791. Les organes de poussée 790, 791 agissent sur les mâchoires pour coordonner leur ouverture avec la fermeture du dispositif d'extraction obtenue par la descente du bloc d'extraction mobile 70. A l'extrémité d'appui de chaque organe de poussée 790, 791 est disposé avantageusement une roulette orientée dans la direction du mouvement d'ouverture-fermeture des mâchoires de façon à ne pas entraver le mouvement des mâchoires.

L'invention va maintenant être décrite dans son fonctionnement afin de mieux comprendre le rôle de chaque élément et la manière dont ces éléments interagissent.

#### 1. Choix d'une boisson et sélection d'une capsule correspondante :

Le consommateur fait le choix d'une boisson en appuyant sur l'un des boutons situés sur le tableau de commande 13 de l'armoire principale du dispositif (Fig. 1). Le signal correspondant au choix est envoyé à un système de contrôle central (non illustré) du dispositif qui traite ce signal et commande le déplacement du système d'emmagasinement 2. Le repérage du tube correspondant à la sélection peut être traité de

différentes manières. Dans un mode préféré, le repérage se fait par un code électronique porté sur chaque tube lequel est lisible par un dispositif de lecture du dispositif. Le code peut être un code barre, un code radiofréquence ("RFID"), ou tout autre moyen de codage équivalent pouvant contenir des informations d'identification sur la nature des capsules contenues dans le tube. Un autre moyen de repérage peut 5 consister en un système de repérage de couleurs au moyen d'un ou plusieurs capteurs de couleurs localisés dans la zone de passage. Les tubes peuvent être transparents et contenir des capsules de couleur lesquels sont repérés par les capteurs au moment du passage du tube. Un autre moyen de repérage plus simple peut consister en une 10 initialisation des tubes puis un comptage d'avance au moyen d'un compteur. Le moyen de repérage peut aussi comprendre des micro-rupteurs ou électro-aimants permettant de contrôler l'arrêt du moteur.

Le carrousel est déplacé par action du moteur 272 commandé par le contrôleur jusqu'au moment où le tube repéré et sélectionné arrive dans au point d'intersection de 15 I-I'. Le contrôleur arrête le moteur et le tube sélectionné est en position de présélection. Si le choix correspond à une capsule correspondant à un tube déjà en position de présélection, le contrôleur le reconnaît et le moteur 272 n'est pas activé.

## 2. Capture d'une capsule et transfert vers le système d'extraction:

Dans l'étape suivante, le système de capture 4 est déplacé par commande du 20 contrôleur à partir d'une position d'éjection qui sera détaillée plus loin à une position de capture de la capsule située dans le tube présélectionné. Pour cela, le contrôleur commande la mise en marche du moteur 43 qui entraîne alors la plaque d'obturation 40 et les mâchoires 42 ensemble jusqu'en position de capture. La position de capture correspond à la position dans laquelle l'ouverture discrète 41 de la plaque d'obturation 25 40 coïncide verticalement avec l'ouverture inférieure du tube présélectionné. Une fois dans cette position, le contrôleur stoppe le moteur 43. La capsule 90 la plus basse dans le tube tombe par gravité au travers de l'ouverture et est retenue en appui sur les bords d'appui 48 de la paire de mâchoires 42 située en dessous. La mâchoire est dans ce cas en position refermée. Pour cela, le cylindre 50 est en position basse comme sur la Fig. 30 8, la partie dégagée 580 de la surface de came étant orientée du côté du doigt fixe 57 dans le carter. Il est à noter que l'espace entre les mâchoires et la plaque d'obturation 40 est juste suffisant pour l'épaisseur d'une capsule. Ainsi, les autres capsules situées dans le tube sont maintenues en empilement sur la capsule capturée. La plaque

d'obturation 40 sert d'élément de séparation après rotation entre la capsule capturée et le reste de l'empilement contenu dans le tube. On peut envisager d'ajouter un élément de séparation additionnel pour permettre la descente de la capsule sélectionnée au travers de la plaque d'obturation sans qu'elle ait à subir tout le poids de la pile. Cela  
5 facilite la descente en réduisant le risque de blocage.

L'étape suivant consiste à transférer la capsule capturée dans la mâchoire jusqu'au système d'extraction. Pour cela, le système de capture 4 est réactivé en rotation par le moteur 43 sous la commande du contrôleur.

10 3. Libération d'une capsule dans le dispositif d'extraction :

Les Figs. 10 à 12 illustrent l'étape de libération d'une capsule dans le système d'extraction. La capsule est amenée par les mâchoires 42 en regard du bloc inférieur fixe d'extraction 71. Le moteur 43 est alors stoppé. L'arrêt du moteur peut être commandé par micro-rupteurs ou tout moyen équivalent bien connu de l'homme de  
15 l'art. Le contrôleur commande ensuite la descente du bloc supérieur d'extraction mobile 70 par mise en marche du moteur 76. La rotation de l'axe du moteur actionne les engrenages 77 qui déplacent alors le bloc 70 le long des tiges 46, 86 dont une portion au moins de leur longueur est filetée pour coopérer avec des pas de vis des alésages des engrenages latéraux. La descente du bloc mobile 70 conduit les tiges de  
20 poussées 790, 791 à passer au travers des trous 401, 402 de la plaque d'obturation jusqu'à provoquer l'ouverture des mâchoires 42.

Lorsque les mâchoires sont ainsi sollicitées en appui par les organes d'appui 790, 791, elles s'abaissent par rapport à la plaque de support 40 et rentrent en contact du pointeau 52 des moyens de commandes 5. Les mâchoires sont repoussées vers le  
25 bas en comprimant le ressort 59 situé dans le carter. Le contact des mâchoires contre le pointeau a pour effet de provoquer leur ouverture et donc la libération de la capsule dans le dispositif d'extraction comme le montrent schématiquement les Figs. 11 et 12. La libération se fait alors que les mâchoires 42 se rapprochent verticalement des surfaces d'appui 710 du bloc d'extraction inférieur fixe 71. Les mâchoires 42 sont  
30 donc animées d'un mouvement à la fois descendant A et d'ouverture B permettant leur dégagement par rapport au bloc d'extraction comme le montre la Fig. 12. La fermeture

du système d'extraction par le bloc 70 se fait donc de manière concomitante avec le mouvement des mâchoires.

Il est à noter que le bloc mobile 70 est dimensionné de façon à pouvoir passer au travers de l'ouverture 41 de la plaque d'obstruction sans gêne.

5 Il est aussi à noter que les mâchoires 42 sont repoussées dans la direction A jusqu'à ce que leur surface d'appui 48 se situe en dessous du plan d'appui P de la capsule correspondant à la surface de réception 710 du bloc inférieur. Les mâchoires sont alors en position d'attente jusqu'à la fin de l'extraction.

10 La capsule est alors prise en fermeture entre le bloc mobile supérieur 70 et le bloc fixe inférieur 71. La capsule a, de préférence, des bords latéraux qui sont pincés à l'interface entre les deux blocs d'extraction. La capsule est donc prise en charge entièrement dans le système d'extraction sans interaction mécanique significative entre la capsule et les moyens de capture à ce stade. Le système d'extraction peut être rendu parfaitement étanche par des moyens d'étanchéité du type joints toriques ou  
15 autres (non représentés).

Le procédé d'extraction est alors commandé par le contrôleur.

#### 4. Extraction de la capsule :

L'extraction d'une capsule est un procédé connu en lui-même. Il n'est pas besoin de décrire en détail le principe. On trouvera une description détaillée du principe  
20 d'extraction dans les brevets US 5,826,492; US 5,649,472 et US5,762,987, à titre d'exemples préférentiels. Le contenu de ces brevets est introduit en rapport avec le mode d'extraction dans la présente demande par référence.

#### 5. Re-capture de la capsule dans le système d'extraction, transfert et éjection :

Une fois la procédure d'extraction terminée, la capsule usagée est récupérée par  
25 les mâchoires 42 par effet d'ouverture du bloc d'extraction mobile 70. Le contrôleur commande la marche du moteur dans le sens inverse de rotation des engrenages 77, ce qui a pour effet de relever le bloc mobile 70. A l'inverse de la fermeture, le déplacement du bloc 70 entraîne les tiges de poussée 790, 791 vers le haut, ce qui supprime l'appui exercé sur les mâchoires. Les mâchoires reviennent en place sous la  
30 plaque d'obturation par effet de détente élastique du ressort de compression 59 sur les mâchoires. La montée des mâchoires dans le sens opposé à A, conjuguée à leur



rapprochement dans le sens opposé à B, comme à la Fig. 12, provoque la reprise des bords de la capsule, sa capture et son soulèvement du bloc inférieur d'extraction 71.

L'étape suivante consiste à transférer la capsule usagée vers une zone d'éjection.

L'éjection de la capsule est illustrée aux Figs 13 à 15. Pour cela, le contrôleur  
5 commande la mise en marche du moteur 43 qui conduit en rotation le système de capture 4 à partir de la zone d'extraction 7 vers la zone d'éjection 8 du système. Lorsque l'ouverture 41 de la plaque d'obstruction est à l'aplomb de cette zone, matérialisée dans l'exemple illustré par une ouverture 80 pratiquée dans le bâti principal 30, le moteur 43 s'arrête. Dans l'opération de transfert vers cette zone, la  
10 rotation autour de l'axe O' conduit le cylindre 50 à s'élever sous l'effet de l'appui créé entre le doigt fixe 57 et la portion de surface de came en relief 581 comme le montre la Fig. 14. En s'élevant, le pointeau 52 du cylindre provoque l'écartement des mâchoires ce qui fait tomber la capsule 20. Un bac de récupération peut avantageusement être disposé dans le dispositif en dessous de la zone d'éjection. La  
15 capsule est ainsi éliminée après extraction sans qu'il soit nécessaire de la retirer du système d'extraction ni manuellement ni par un système d'éjection intégré au système d'extraction. Dans cette configuration, le système de capture est prêt à l'emploi pour un nouveau cycle de sélection.

L'invention qui vient d'être décrite en rapport avec un mode de réalisation  
20 préférentiel peut englober de nombreuses variantes et modifications, pouvant être à la portée de l'homme de l'art, sans pour autant sortir de l'étendue des revendications qui suivent.

**Revendications:**

1. Dispositif de préparation de boissons à partir de capsules contenant une  
5 substance à extraire dans un système d'extraction (7) pour la préparation de boissons  
caractérisé en ce qu'il comprend:

un système d'emmagasinement (2) comprenant des capsules ordonnées selon  
plusieurs séries (20-23);

un moyen de capture (4) pour capturer individuellement une capsule dans une  
10 série et pour libérer la capsule dans un système d'extraction (7); caractérisé en ce que

le moyen de capture (4) est mobile entre le système d'emmagasinement (2) et le  
système d'extraction (7) et est agencé de manière à prendre au moins deux positions  
dont une première position de réception dans laquelle la capsule est retenue et  
transférable par le moyen de capture (4) et une seconde position de libération dans  
15 laquelle le moyen de capture (4) est actionnable en ouverture pour libérer la capsule  
du moyen de capture.

2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que le moyen de  
capture (4) est actionné en ouverture pour libérer la capsule dans le système  
d'extraction (7) lequel est agencé pour se refermer sur la capsule.

20 3. Dispositif selon la revendication 2, caractérisé en ce que la capsule est libérée  
par le moyen de capture (4) par dépose de la capsule sur une partie de réception (71)  
du système d'extraction résultant d'un mouvement de rapprochement vertical et de  
dégagement latéral du moyen de capture.

4. Dispositif selon la revendication 2 ou 3, caractérisé en ce que le moyen de  
25 capture (4) libère la capsule dans le système d'extraction (7) de manière coordonnée  
en réponse à la fermeture du système d'extraction autour de la capsule.

5. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes ,  
caractérisé en ce que des moyens d'actionnement en ouverture (5) du moyen de  
capture (4) sont prévus qui sollicitent le moyen de capture (4) une première fois en  
30 ouverture pour libérer la capsule dans le système d'extraction (7), puis, une deuxième

fois en ouverture pour libérer la capsule dans une zone d'éjection (8) après que le moyen de capture ait récupéré la capsule usagée dans le système d'extraction (7).

6. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que le moyen de capture (4) comprend une paire de mâchoires (42), mobiles entre une position refermée suffisante pour retenir la capsule et une position écartée libérant la capsule, la paire de mâchoire (42) étant actionnable élastiquement en ouverture par écartement au moyen d'un pointeau (52) lequel active lesdites mâchoires (42) par déplacement relatif dudit pointeau par rapport à une zone d'écartement (424) desdites mâchoires.

7. Dispositif selon la revendication 6, caractérisé en ce que la paire de mâchoire (42) est mobile relativement au pointeau pour libérer la capsule par poussée réalisée au moins par un organe de poussée (790, 791) se déplaçant de concert avec une partie mobile (70) du système d'extraction lors de la fermeture du moyen d'extraction (7) autour de la capsule.

8. Dispositif selon la revendication 6, caractérisé en ce que les mâchoires (42) sont actionnables en ouverture dans une zone d'éjection (8) après réalisation de l'extraction de la capsule, correspondant à un déplacement du moyen de capture (4), intermédiaire entre l'extraction de la capsule dans la zone d'extraction et la capture de la capsule dans la zone de chargement.

9. Dispositif selon la revendication 6, caractérisé en ce que l'ouverture des mâchoires (42) en écartement dans la zone d'éjection pour libérer la capsule usagée est réalisée par un moyen à came (55) qui déplace le pointeau.

10. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes caractérisé en ce que le système d'emmagasiner (2) est mobile selon un premier chemin (I) et le moyen de capture (4) est mobile selon un second chemin (I') lequel vient en intersection du premier chemin (I) de façon à permettre la capture d'une capsule de la série localisée au point d'intersection des deux chemins (I,I').

11. Méthode de sélection et chargement d'une capsule pour la préparation d'une boisson dans un système d'extraction (7) à partir d'une zone d'emmagasiner (2) comprenant plusieurs séries de capsules (20-23) qui comprend la sélection et la capture d'une capsule parmi l'une des séries de capsules, le transfert de cette capsule dans un système d'extraction (7), l'extraction de cette capsule dans le système

d'extraction (7) caractérisée en ce que la capsule est capturée puis libérée dans le système d'extraction (7) lequel est apte à se refermer autour de la capsule.

12. Méthode selon la revendication 11, caractérisée en ce que la capsule est libérée dans le système d'extraction (7) par un moyen de capture (4) dans un mouvement de dégagement n'engendrant pas d'interaction mécanique entre le système d'extraction et le moyen de capture.

13. Méthode selon la revendication 12, caractérisée en ce que la capsule est libérée par le moyen de capture (4) par dépose de la capsule sur une partie de réception (71) du système d'extraction résultant d'un mouvement de rapprochement vertical et de dégagement latéral du moyen de capture.

14. Méthode selon l'une quelconque des revendications 11 à 13, caractérisée en ce que, la capsule usagée est récupérée puis transférée dans une zone d'éjection (8) pour être libérée à nouveau.

15. Méthode selon l'une quelconque des revendications 11 à 14, caractérisée en ce que la capsule est déplacée dans les zones ou systèmes (2, 7, 8) selon un chemin circulaire (I').

16. Méthode selon la revendication 15, caractérisée en ce que la zone d'emménagement comprend un carrousel formé d'une pluralité de tubes de recharges déplacée selon un chemin circulaire (I) coupant le chemin circulaire (I').

17. Méthode selon l'une quelconque des revendications 11 à 16, caractérisée en ce que la libération de la capsule dans le système d'extraction (7) est coordonnée à la fermeture du système et, réciproquement, la récupération de la capsule usagée dans le système d'extraction (7) est coordonnée à la réouverture du système d'extraction.

1 / 9

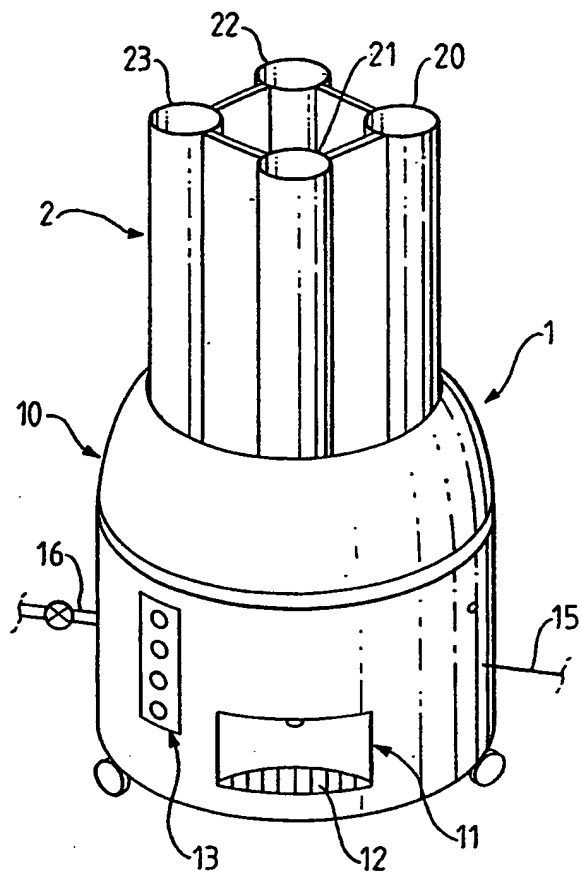


FIG. 1

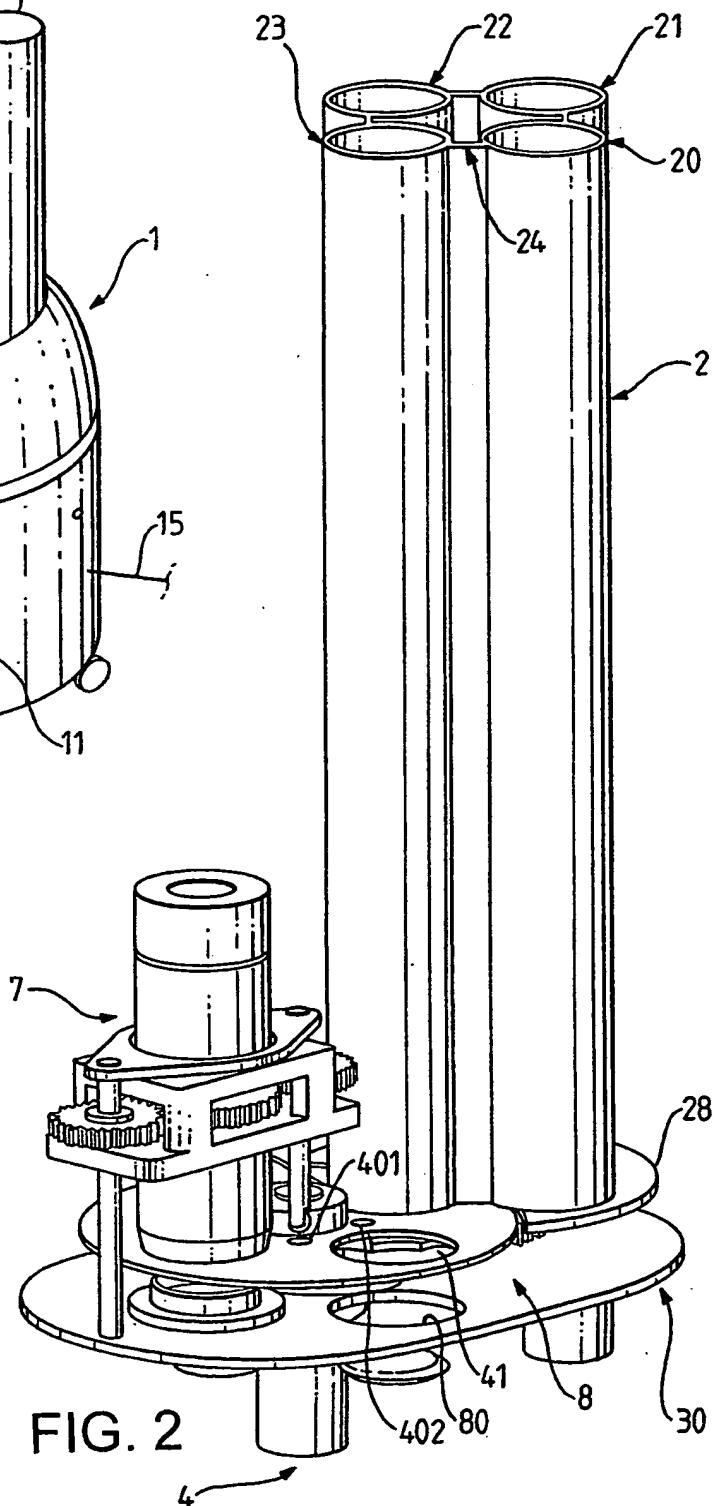


FIG. 2

2 / 9

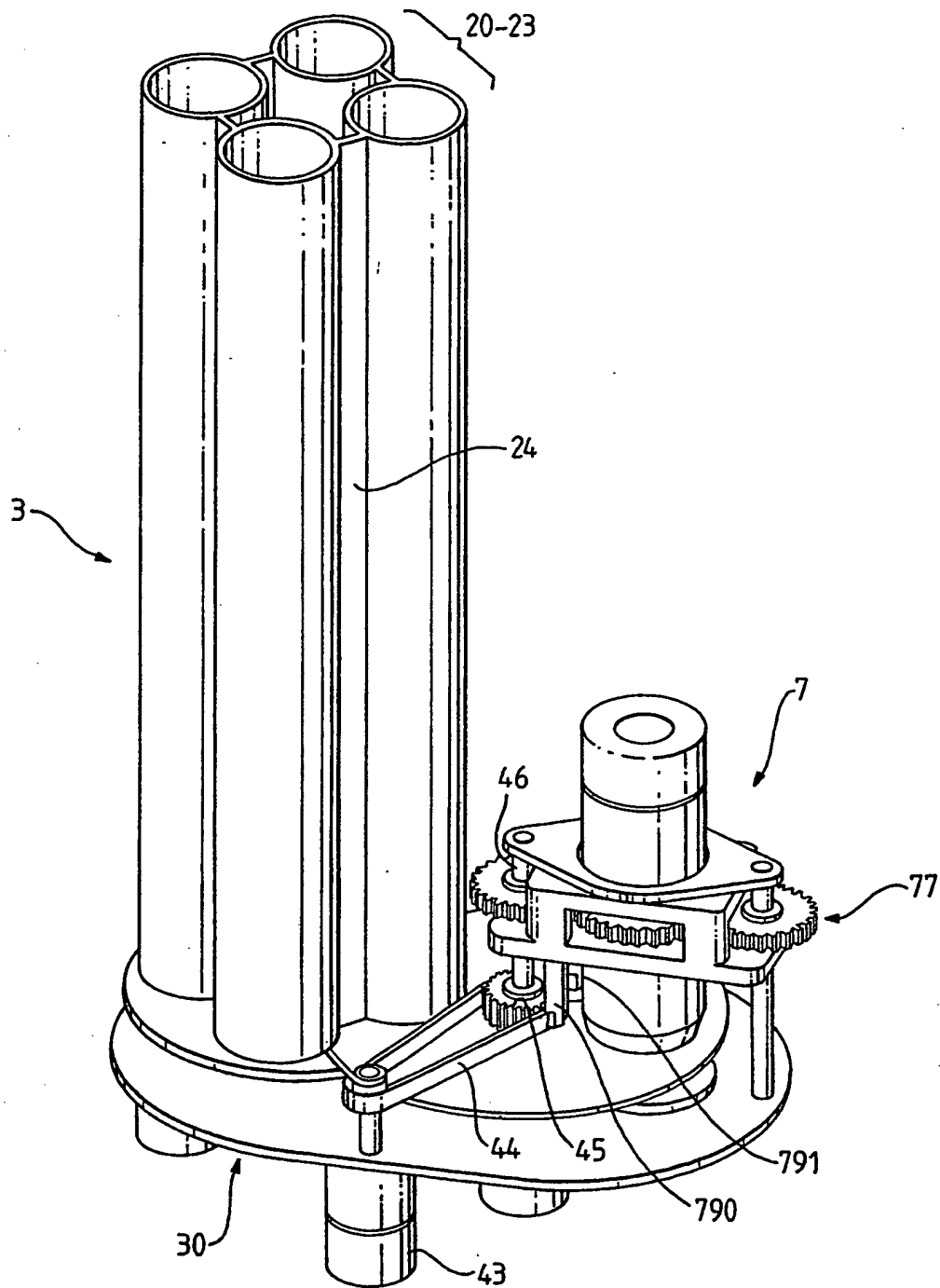


FIG. 3

3 / 9

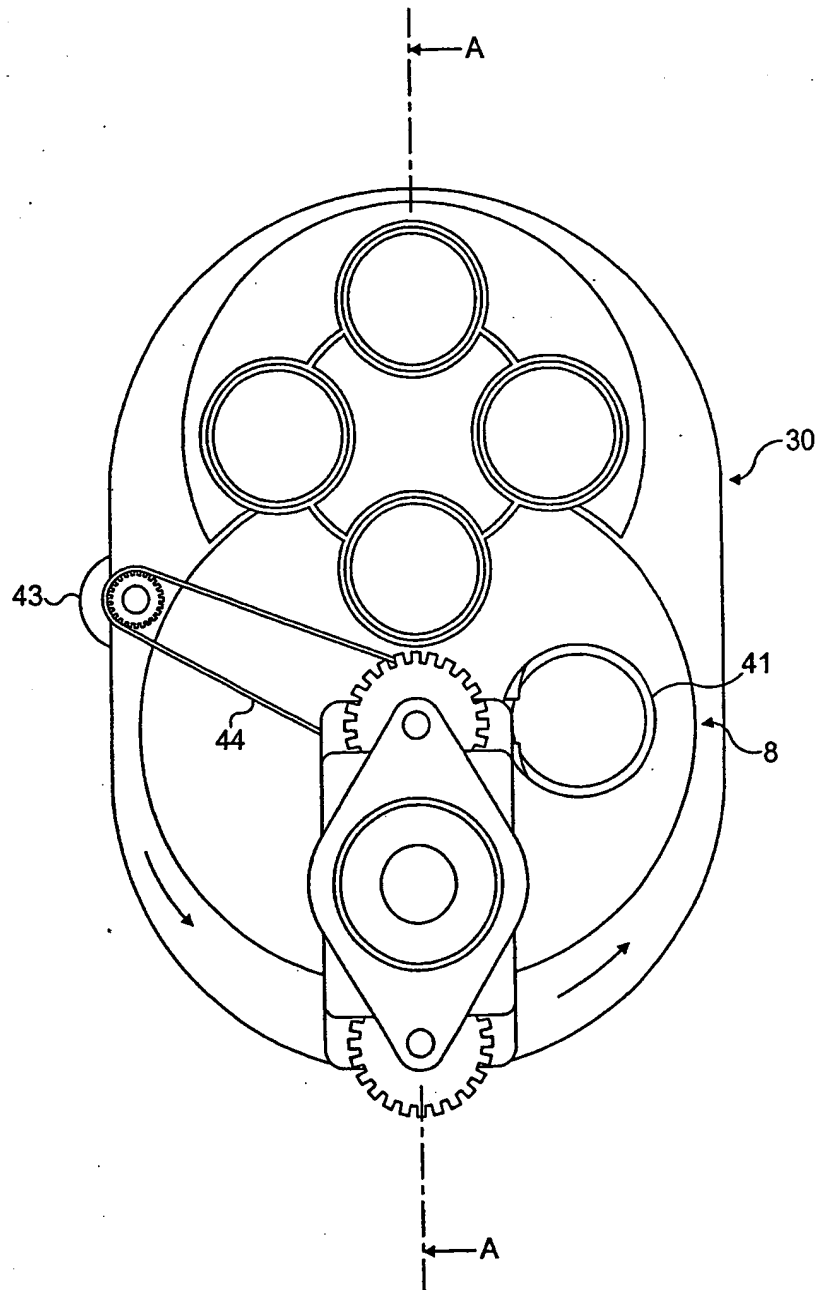


FIG. 4

4 / 9

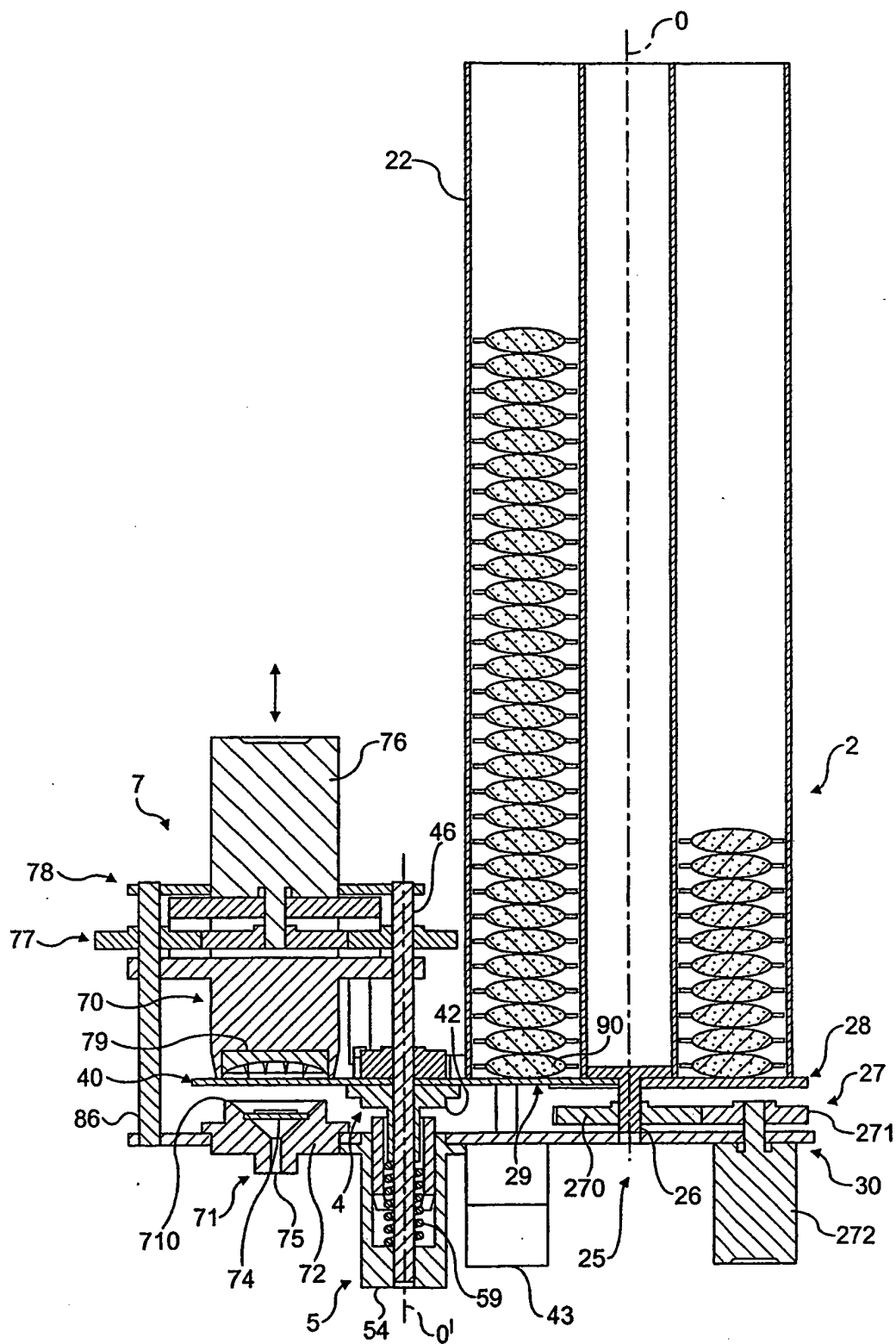


FIG. 5



5 / 9

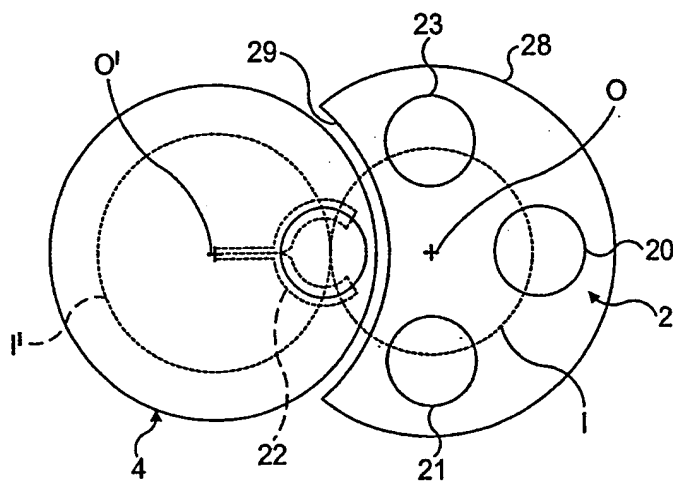


FIG. 6

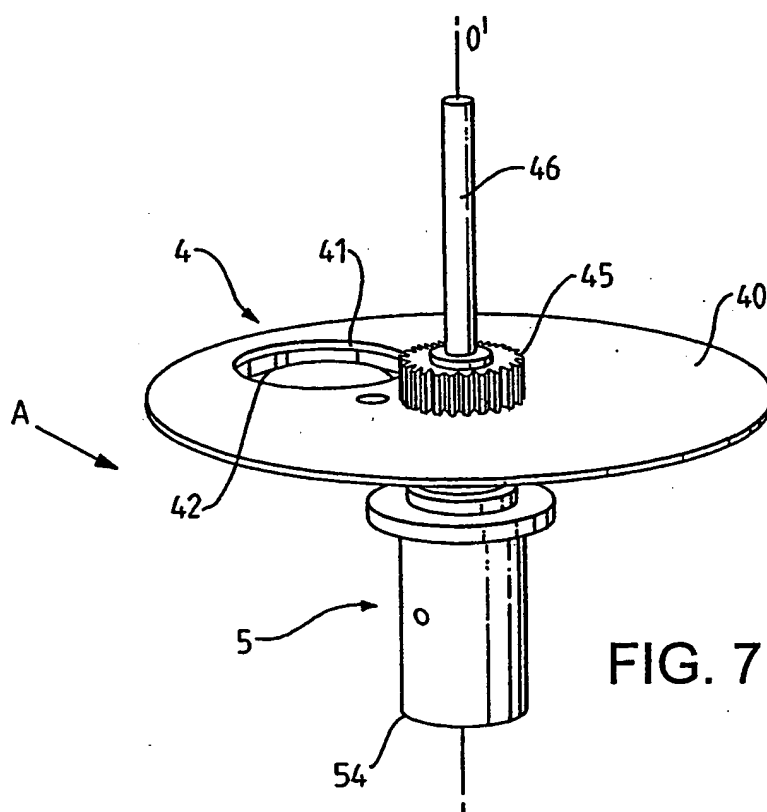
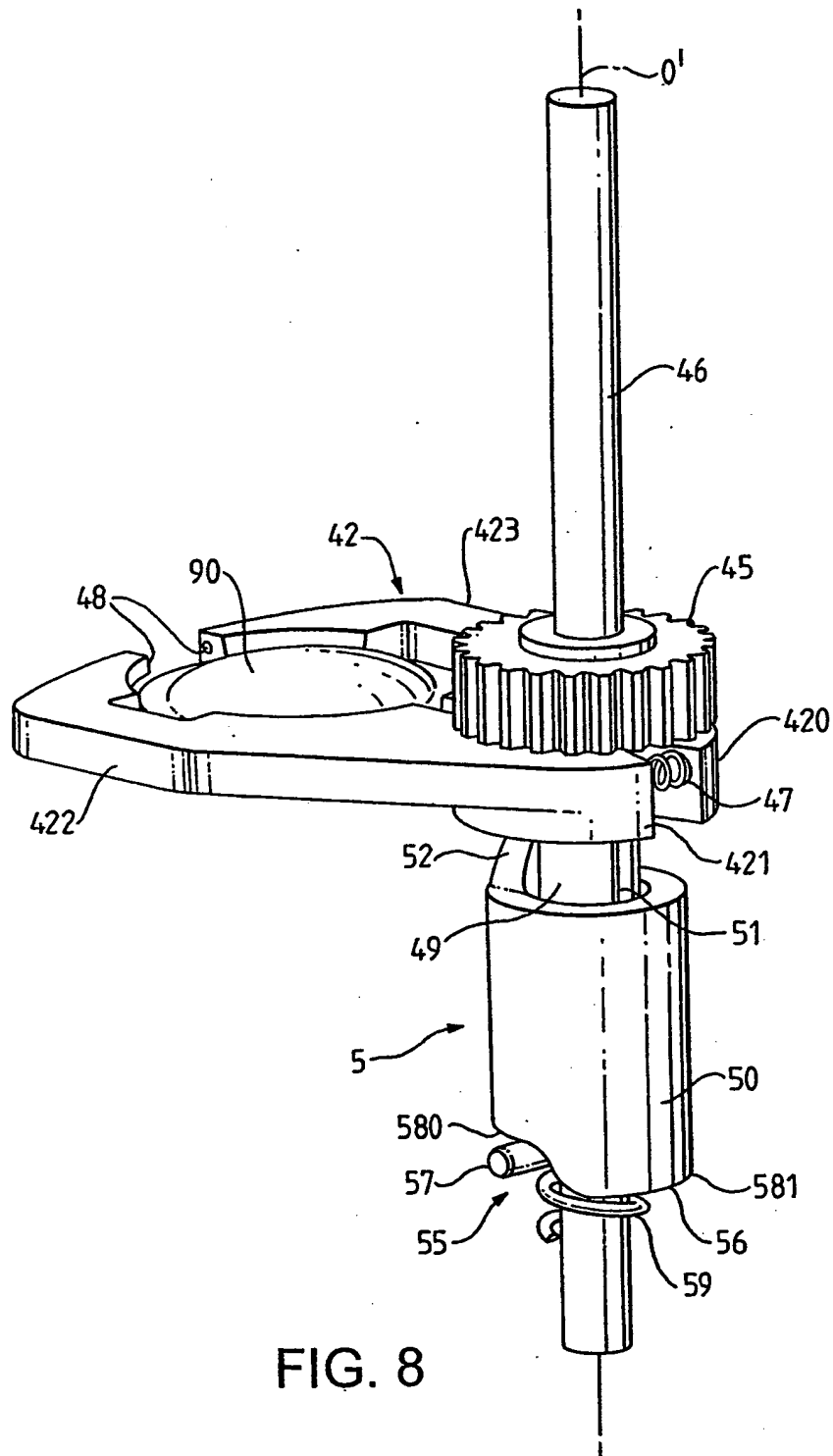


FIG. 7

6 / 9



7/9

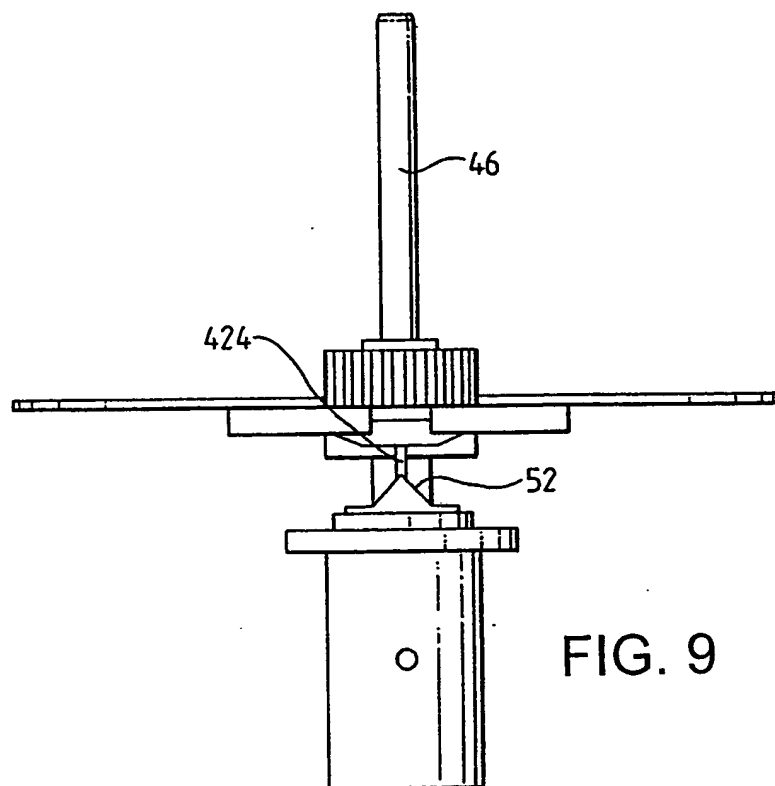


FIG. 9

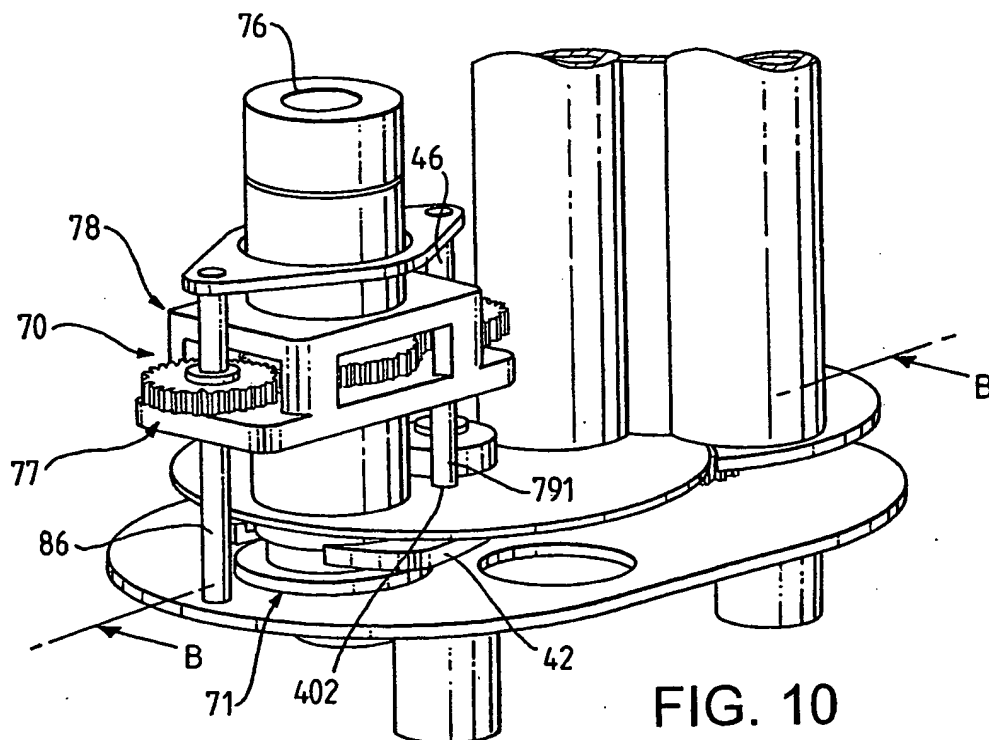


FIG. 10

8 / 9

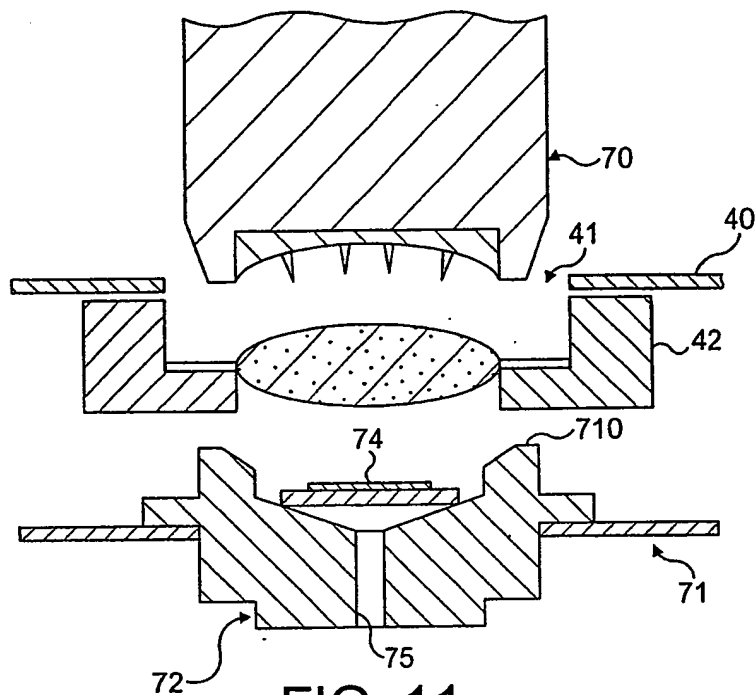


FIG. 11

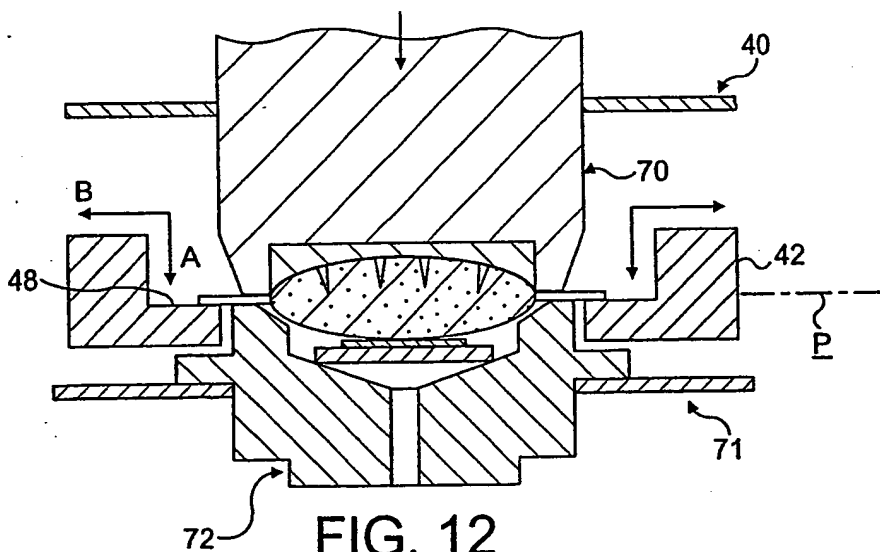
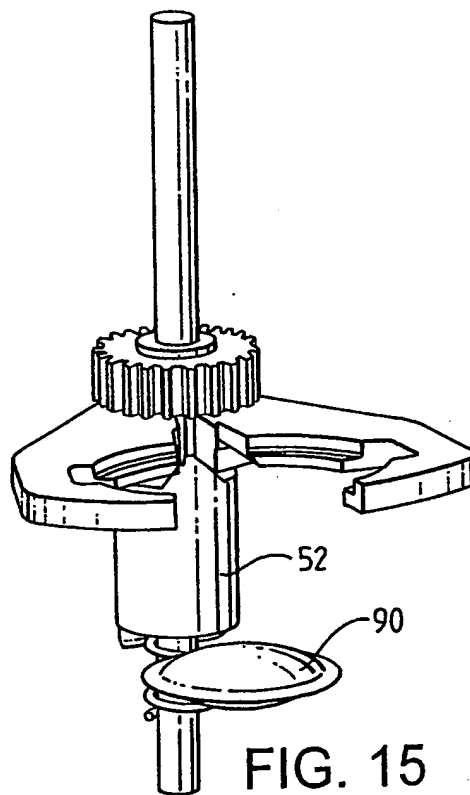
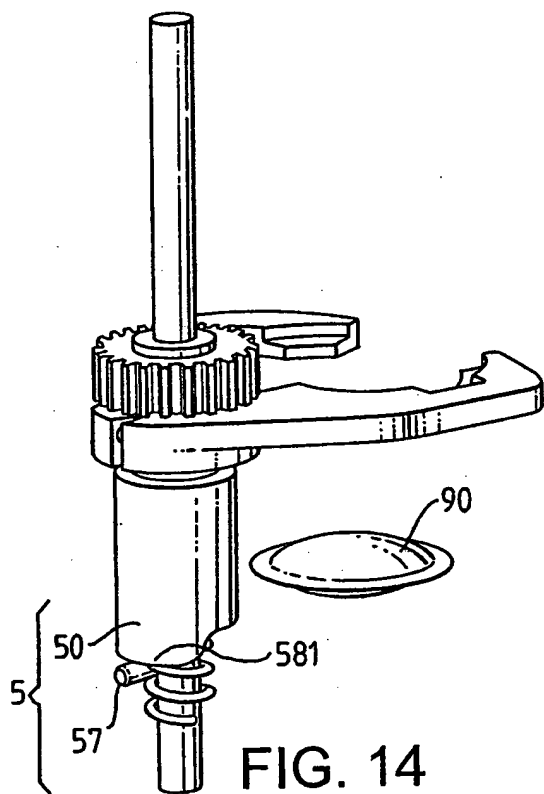
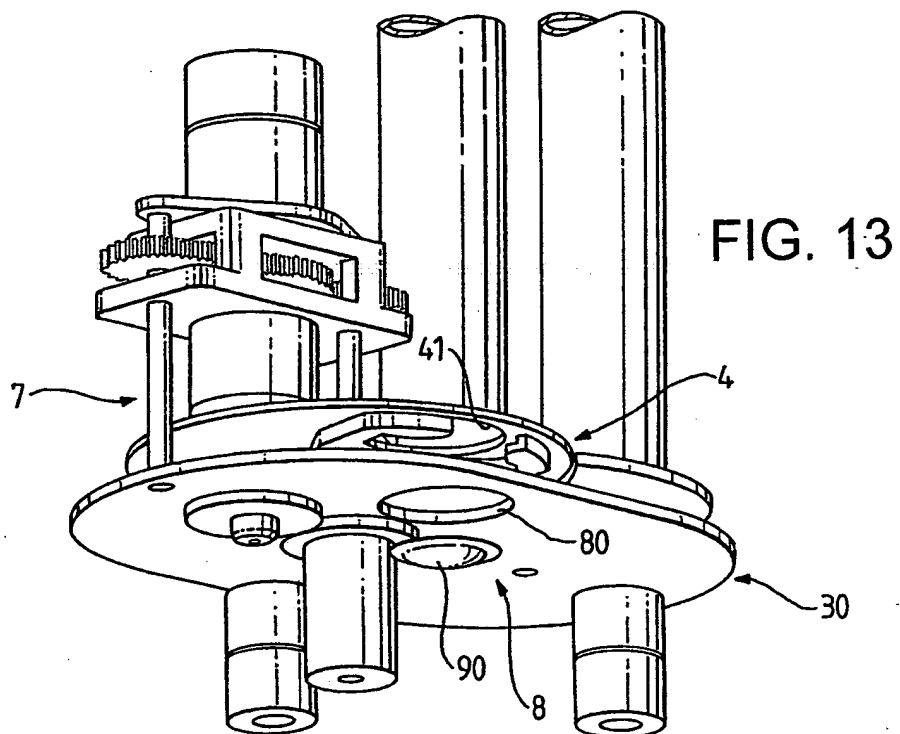


FIG. 12

9/9



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No  
PCT/EP 02/12174

**A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER**  
IPC 7 A47J31/40

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

**B. FIELDS SEARCHED**

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 A47J 607F

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal

**C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT**

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X A	EP 1 002 490 A (ADRIANI ANTONIO) 24 May 2000 (2000-05-24)  the whole document	1,2, 10-12 3-5,13
X A	EP 1 089 240 A (SANDEN CORP) 4 April 2001 (2001-04-04)  column 4, line 16 - line 37 column 6, line 34 - line 56 figures 1-5	1  2,3,5,6, 10,11
P,X	WO 02 078499 A (FISCHER DANIEL ;EUGSTER FRISMAG AG (CH)) 10 October 2002 (2002-10-10) page 15, line 31 -page 18, line 4 figures 1,2	1

☐ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

\* Special categories of cited documents:

- \*A\* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- \*E\* earlier document but published on or after the international filing date
- \*L\* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- \*O\* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- \*P\* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- \*T\* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- \*X\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- \*Y\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- \*&\* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

25 February 2003

Date of mailing of the international search report

04/03/2003

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax (+31-70) 340-3018

Authorized officer

Amaro, H

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

b  
onal Application No  
PCT/EP 02/12174

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
EP 1002490	A	24-05-2000	IT 1302461 B1 EP 1002490 A1	05-09-2000 24-05-2000
EP 1089240	A	04-04-2001	JP 2001101519 A JP 2001101521 A EP 1089240 A2 JP 2001167349 A	13-04-2001 13-04-2001 04-04-2001 22-06-2001
WO 02078499	A	10-10-2002	DE 20105672 U1 WO 02078499 A1	13-09-2001 10-10-2002

# RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

D Internationale No

PCT/EP 02/12174

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE  
CIB 7 A47J31/40

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)

CIB 7 A47J G07F

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)

EPO-Internal

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
X A	EP 1 002 490 A (ADRIANI ANTONIO) 24 mai 2000 (2000-05-24)  le document en entier ----	1,2, 10-12 3-5,13
X A	EP 1 089 240 A (SANDEN CORP) 4 avril 2001 (2001-04-04)  colonne 4, ligne 16 - ligne 37 colonne 6, ligne 34 - ligne 56 figures 1-5 ----	1  2,3,5,6, 10,11
P,X	WO 02 078499 A (FISCHER DANIEL ;EUGSTER FRISMAG AG (CH)) 10 octobre 2002 (2002-10-10) page 15, ligne 31 -page 18, ligne 4 figures 1,2 -----	1



Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents



Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

\* Catégories spéciales de documents cités:

- \*A\* document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
- \*E\* document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
- \*L\* document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
- \*O\* document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
- \*P\* document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

- \*T\* document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention
- \*X\* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément
- \*Y\* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier
- \*Z\* document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

25 février 2003

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

04/03/2003

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale

Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Amaro, H



# RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

D  
le internationale No  
PCT/EP 02/12174

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
EP 1002490	A	24-05-2000	IT 1302461 B1 EP 1002490 A1	05-09-2000 24-05-2000
EP 1089240	A	04-04-2001	JP 2001101519 A JP 2001101521 A EP 1089240 A2 JP 2001167349 A	13-04-2001 13-04-2001 04-04-2001 22-06-2001
WO 02078499	A	10-10-2002	DE 20105672 U1 WO 02078499 A1	13-09-2001 10-10-2002